

本周工作：

更改边界论文：周一开会讨论更改计划和分工，我本周完成了 R1 和 R2 的建议更改，其中 R2 的意见还剩一条允许载入文件的方法对不同的区域指定不同的不确定性，下周程序完成。还完成了 R3 的 minor 意见修改完成。下周选择桶分类的方法完成单维度的聚类。

论文阅读：

- Applying Pragmatics Principles for Interaction with Visual Analytics

本文能够通过语义树完成文本和逻辑语言之间的转换，通过简单的句子，完成交互行为。主要是组合不同的条件语句。

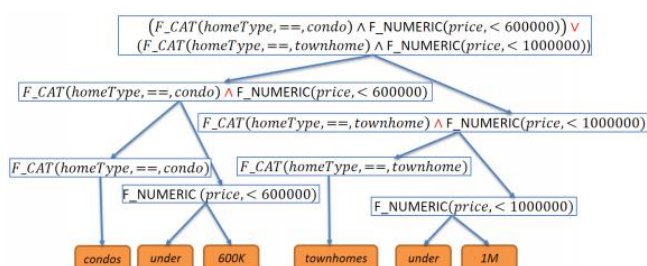


Fig. 5. A parse tree output from Evizeon's parser, showing how the system iteratively connects the analytical functions of adjacent nodes.

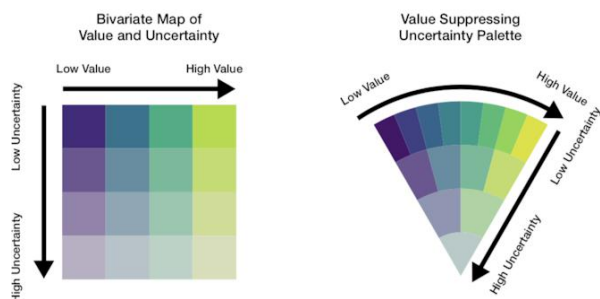
- Considering colour vision deficiency when designing maps

讨论了地理可视化时对于色彩的搭配，色盲问题等，提出了几种可行的配色方案。

<https://communityhub.esriuk.com/geoxchange/2012/1/17/considering-colour-vision-deficiency-when-designing-maps.html>

Value-Suppressing Uncertainty Palettes

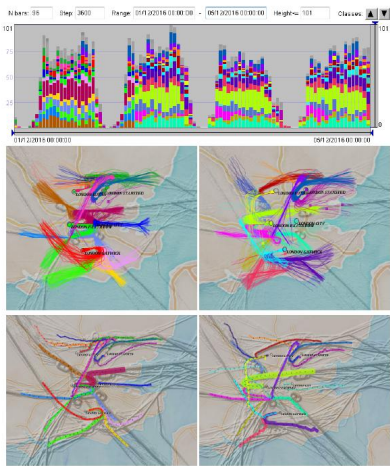
本问题提出了一种给不确定性编码时的调色盘来避免视觉混乱，如右图，当不确定性较低时，调色盘将给与更多的分类，而当不确定性较高时，则分的类别较少，这样可以避免因亮度和色彩之间的作用产生混乱。



<http://idl.cs.washington.edu/papers/uncertainty-palettes/>

Clustering Trajectories by Relevant Parts for Air Traffic Analysis

轨迹分析可能需要将分析集中在轨迹的某些部分，即具有特定属性的点和段。属性可以包括空间位置，时间和语义属性等等。本文通过用户的标记，只用标记的轨迹段作为聚类的关键属性，忽略其他轨迹点，从而完成对轨迹有偏差的聚类方法。



边界论文	完成前两个评审意见	9.28
边界论文的拓展（新论文）	考虑投稿月的时候 Dr. Ross 提过的一个 idea。	未确定
语音项目	读文章	
本周工作时间：周 1-周 5： 9-18 周 7:12-15		